



IV. Bibliografía.

IV. BIBLIOGRAFÍA.

- [1] Ollero Baturone, A. (2001) “Robótica. Manipuladores y robots móviles.” Marcombo.
- [2] Microsoft Developer Network (MSDN).
- [3] “Advanced 3-D Game Programming using DirectX 8.0”
- [4] Gómez Langley, M. (2005) “Mejora de la automatización para el corte tridimensional de piezas mediante un robot manipulador a partir de un diseño CAD”. Proyecto fin de carrera. Universidad de Sevilla.
- [5] Vegas Cornejo, A. (2002) “Automatización del corte de piezas en dos y tres dimensiones mediante el uso del robot Staubli RX-90”. Proyecto fin de carrera. Universidad de Sevilla.
- [6] Rueda Arévalo, F. J. (2001) “Teleoperación y simulación del robot industrial Rx-90”. Proyecto fin de carrera. Universidad de Sevilla.
- [7] Ceballos, F. J. (1999) “Visual C++. Aplicaciones para win32”. Rama.
- [8] Manual Staubli Rx-90. Staubli Española, S. A.
- [9] Manual V_TRAJSIG. Staubli Española, S. A.
- [10] “El Gran Libro de 3D Studio Max 7/7.5”. Coedición Alfaomega-Marcombo.
- [11] “Guía de Usuario del sistema operativo VAL+”.